

عنوان مقاله:

مدلی برای فرماندهی و کنترل سیستم های غیرمتمرکز برای دستیابی به خصیصه های خودتطبیقی

محل انتشار:

ششمین کنفرانس ملی انجمن علمی فرماندهی و کنترل ایران (سال: 1391)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

کمال الدین یعقوبی رفیع

علی فراهانی

اسلام ناظمی

خلاصه مقاله:

در سیستم های مقیاس وسیع و فوق وسیع نامتمرکز امروزی دستیابی هب خصوصیات خودتطبیقی که سیستم را قادر می سازند بدون دخالت نیروی انسانی در مواجهه با تغییرات خود را تطبیق دهد به یک مشکل بزرگ تبدیل شده است بزرگترین چالش دستیابی به خصوصیات خودتطبیق در چنین سیستم هایی چالش فرماندهی و کنترل آنهاست بسیاری از روشهای امروزی تنها راه دستیابی به خصوصیات خود تطبیقی را پدیداری خصوصیات خود تطبیقی از تعاملات محلی برای عاملها و سیستم هاعنوان میکنند در این مقاله به منظور غلبه بر چالش مذکور یک مدل ترکیبی برای فرماندهی و کنترل سیستمهای غیرمتمرکز به منظور دستیابی به خصوصیات خود تطبیقی ارایه میشود که در آن از رویکردهای فرماندهی و کنترل برای پدیدار شدن خصوصیات خود تطبیقی سود برده می شود از میان این رویکردها بر روی مدل سازماندهی و مدیریت نقش عاملها تمرکز شده و مدلی برای سازماندهی خود تطبیق عاملها ارایه میشود.

کلمات کلیدی:

سیستم های نامتمرکز فرماندهی و کنترل ، خود تطبیقی، سیستم هاچندعامله، خودسازماندهی، پدیداری

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/185252>

